



ТОМСКИЙ
ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ
УНИВЕРСИТЕТ



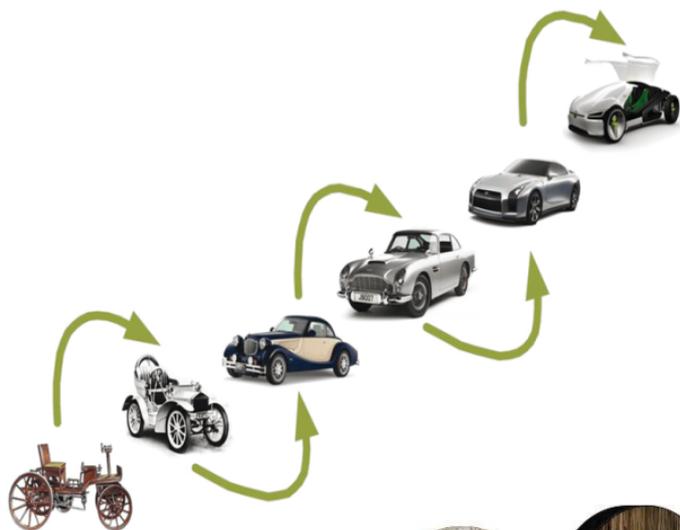
«Всенаправленное мотор- колесо для мобильной платформы»

Выполнил:
Студент группы 10A81

Никифоров Т.А

Руководитель:

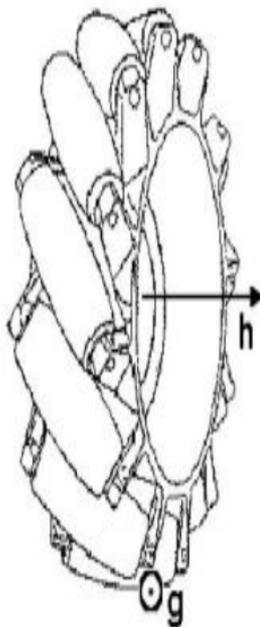
Проскоков А.В





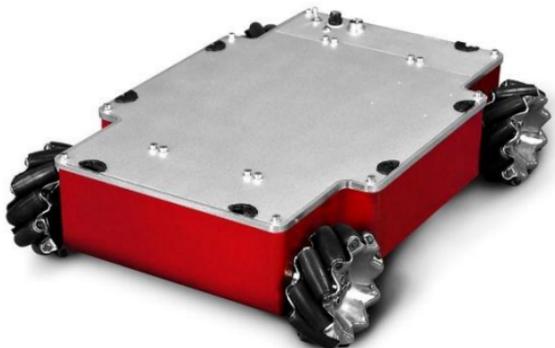
Всенаправленное колесо

Одним из перспективных вариантов повышения мобильности платформы является применение всенаправленных «Omni» колес. Роликонесущие колеса были изобретены в 1973 году в шведской компании Mecanum. С тех пор они привлекают внимание разработчиков роботов во всем мире.



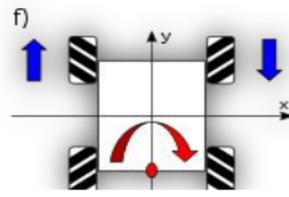
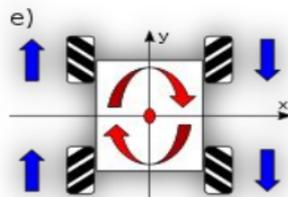
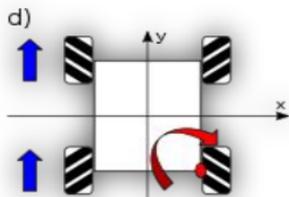
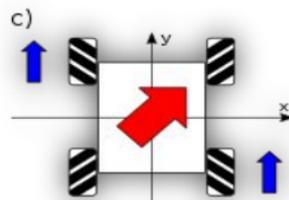
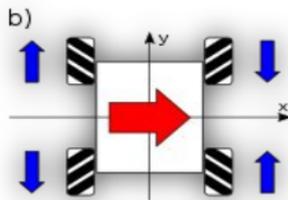
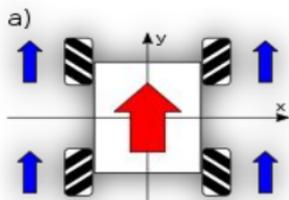
Всенаправленное колесо

Установка таких колес на мобильную платформу позволяет значительно расширить степени свободы и совершать практически любое прямолинейное движение или вращение вокруг своих осей, или одновременно оба эти маневра.





Принцип движений

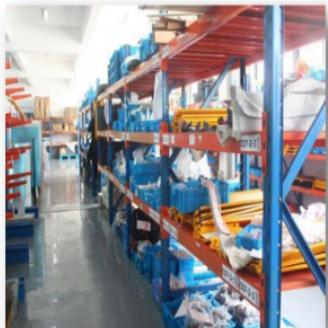


Промышленные вилочные погрузчики Airtrax АТХ-3000 превосходно подходят для применений, требующих жесткого маневрирования или транспортировки длинномерных грузов боком через двери стандартного размера или узкие проходы

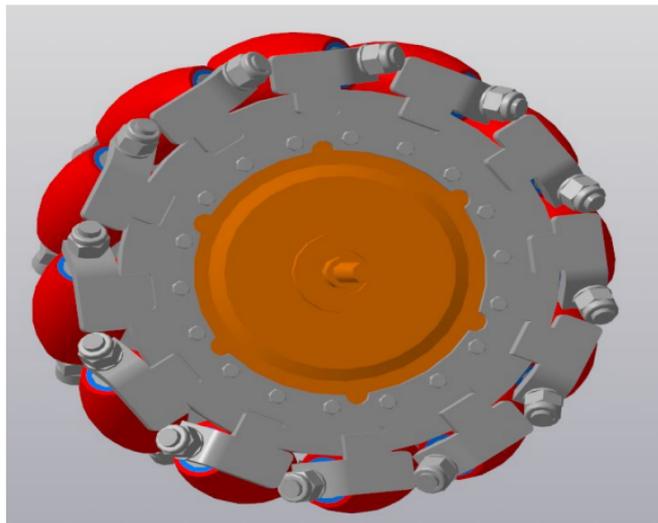




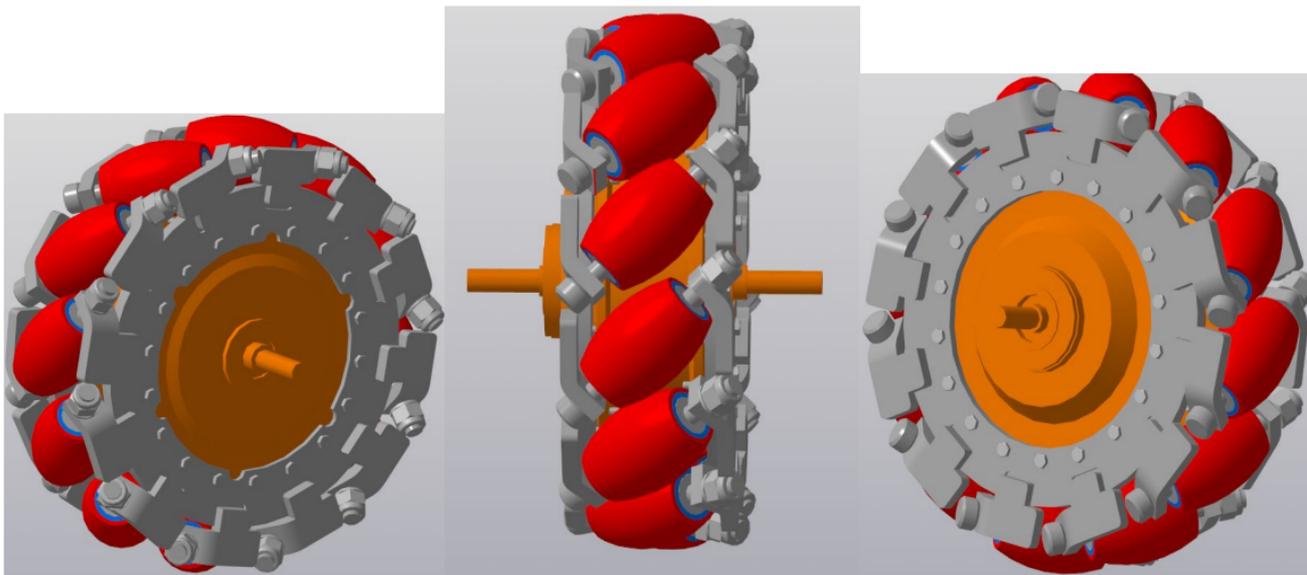
С учетом ограниченности пространства при движении между рядами стеллажей, к транспортным тележкам применяются повышенные требования к грузоподъемности и мобильности рабочей тележки при совершении маневров



Разработка проекта



Разработка проекта





ТОМСКИЙ
ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ
УНИВЕРСИТЕТ

**СПАСИБО ЗА
ВНИМАНИЕ!**

